(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平9-57696

(43)公開日 平成9年(1997)3月4日

G

(51) Int.Cl.⁶

識別記号 庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

B 2 6 F 1/26

B 2 6 F 1/26

....

審査請求 未請求 請求項の数1 OL (全 7 頁)

(21)出願番号 特願平7-213518

(22)出願日 平成7年(1995)8月22日

(71)出願人 594114019

株式会社アルテクス

福岡県福岡市博多区東比恵2-19-18

(72)発明者 佐藤 茂

福岡県福岡市博多区東比恵2-19-18 株

式会社アルテクス内

(72)発明者 石井 亮一

福岡県福岡市博多区東比恵2-19-18 株

式会社アルテクス内

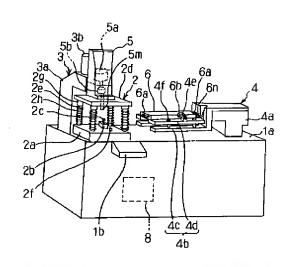
(74)代理人 弁理士 宮園 純一

(54) 【発明の名称】 超音波打ち抜き装置

(57)【要約】

【課題】 ワークを衝撃の少ない状態で適切に打ち抜く。

【解決手段】 装置本体1上にダイセット2及びパンチング駆動機構3を設け、パンチング機構3の昇降駆動源3bの出力部をダイセット2の固定ベース2a上に昇降可能に組み付けられた可動ベース2dに連結すると共に、可動ベース2dに超音波振動を発生する振動子5aの出力端に結合された下端にポンチ5mを有する共振器5bを縦置き状態に設置する一方、ダイセット2の固定ベース2d上にダイ2cを設置し、パンチング駆動機構3の下降駆動により、パンチ5mをダイ2cと上下に行き違い動作することで、ワークを切断するとき、縦波の超音波振動によりポンチ5mに上下方向の振動を発生させ、ワークの切断部分にポンチが5m下降するエネルギと超音波振動のエネルギとの双方を同時に働かせる。



1;裝置本体

3b;エアシリンダ(昇降新動源)

2; グイセット

4;7-2供給機議

2a; 固定ベース

5 、超音波パンチュニット

2c; 474

5a;振動子

2d; 可動ペース

5b, 共振器

3;パンテングを動機構

5h;支持部 5m;ボンチ (2)

10

30

1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 装置本体上にダイセット及びパンチング 駆動機構を設け、パンチング機構の昇降駆動源の出力部 をダイセットの固定ベース上に昇降可能に組み付けられ た可動ベースに連結すると共に、可動ベースの超音波振 動を発生する振動子の出力端に結合され下端にポンチを 有する共振器を縦置き状態に設置する一方、ダイセット の固定ベース上にダイを設置し、パンチング機構の昇降 駆動によりパンチをダイと上下方向に行き違い動作する ことでワークを切断するとき、振動子から共振器伝達さ れた縦波の超音波振動によりポンチに上下方向の振動を 発生し、ワークの切断部分にポンチが下降するエネルギ と超音波振動のエネルギとの双方を同時に働くようにし たことを特徴とする超音波打ち抜き装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】この発明は、縦波の超音波振 動を用いた打ち抜き装置に関する。

[0002]

【従来の技術】打ち抜き装置としては、プレス機械のダ イセットにダイを設置し、プレス機械のラムにポンチを 取り付け、ラムの下降でポンチをダイと上下に行き違え 動作することにより、ワークを打ち抜き加工するように したものが知られている。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】しかし、従来の打ち抜 き装置は、ポンチの下降する力だけでワークを切断する ために、ポンチの刃先及びダイの刃先が衝撃で損傷と受 けやすいばかりでなく、箔や薄紙などの薄物を正確に打 ち抜くのは装置に高精度な位置合わせなどを必要とし、 コストダウンを図るにも限度があった。

【0004】そこで、この発明は、ポンチとダイとの行 き違い動作時にポンチに縦波の超音波振動を与えること により、ワークを衝撃の少ない状態で適切に打ち抜くこ とができる超音波打ち抜き装置を提供しようとするもの である。

[0005]

【課題を解決するための手段】この発明は、装置本体上 にダイセット及びパンチング駆動機構を設け、パンチン グ機構の昇降駆動源の出力部をダイセットの固定ベース 上に昇降可能に組み付けられた可動ベースに連結すると 共に、可動ベースの超音波振動を発生する振動子の出力 端に結合され下端にポンチを有する共振器を縦置き状態 に設置する一方、ダイセットの固定ベース上にダイを設 置し、パンチング機構の昇降駆動によりパンチをダイと 上下方向に行き違い動作することでワークを切断すると き、振動子から共振器伝達された縦波の超音波振動によ りポンチに上下方向の振動を発生し、ワークの切断部分 にポンチが下降するエネルギと超音波振動のエネルギと の双方を同時に働くようにしたことを特徴としている。

この構成によれば、ワークの切断時に、ワークの切断部 分にポンチが下降するエネルギと超音波振動のエネルギ との双方を同時に働かせることにより、ポンチの下降す る力を弱くしてワークに与える衝撃を少なくしても、製 品パターンを適切に打ち抜くことができる。

2

[0006]

【発明の実施の形態】この実施形態は、例えば図5に示 すように、薄紙シート状のワークWが格子状配置された 複数の製品パターンWaを有しており、各製品パターン Waより延びる複数本の足WbのワークWとの付け根部 Wcを切断する場合を例示して説明する。実際には付け 根部Wcを線状に切断するが、その切断される部分を明 確に表すことから、図5では付け根部Wcを網掛け状態 で図示してある。図1は実施形態の超音波打ち抜き装置 の外観を示し、装置本体1はその天板1 a上にダイセッ ト2、パンチング駆動機構3及びワーク供給機構4を有 し、前面に操作盤1bを有している。ダイセット2上に は超音波パンチユニットを設置してある。ダイセット2 は、天板1a上に設置される固定ベース2aと、固定ベ ース2 a 上に設置されたダイボディ2 b の上面より上方 に突出されたダイ2cより上方に位置する状態で固定べ ース2a上に昇降可能に組み付けられた可動ベース2d とを備えている。固定ベース2aは、ダイボディ2bの 周辺に立設された複数のガイドポスト2eと、ダイボデ ィ2b及びガイドポスト2eに干渉しない位置に設けら れたストッパ2fとを有している。パンチング駆動機構 3は、ダイセット2の後方で装置本体1の天板1a上に 設けられた支持台3aと、支持台3a上に取り付けられ た昇降駆動源としてのエアシリンダ36とを有してい る。ワーク供給機構4は、ダイセット2の右側方で装置 本体1の天板1a上に設けられたXYテーブル4aと、 XYテーブル4aの出力部に取り付けられたワークホル ダ4bとを有している。ワークホルダ4bは、XYテー ブル4a側の固定側ホルダ4cと、この固定側ホルダ4 cの平面視コ字形に形成された先端部上に所定間隔に弾 持された状態で平行に配置された平面視コ字形の可動側 ホルダ4 dとを備えている。可動側ホルダ4 dはワーク サポータ6を係脱するためのロックレバー4 e を有して いる。可動側ホルダ4 d上にはワークサポータ6をその 左右両側に設けれた把手6 aを把持した状態で可動側ホ ルダ4d上に後述するガイドポスト4fの鍔を避けた状 態で位置決めした後に、ロックレバー4 e を水平一方向 にほぼ90°回転操作することにより、ロックレバー4 eの先端部がワークサポータ6の側上部に形成された係 合凹部6bに係合してワークサポータ6を可動側ホルダ 4 d上に固定する一方、ロックレバー4 eを上記とは逆 方向に90°回転操作することにより、ロックレバー4 eの先端がワークサポータ6の係合凹部6bから離脱し て上記ワークサポータ6の可動側ホルダ4dとの固定を 50 解除し、ワークサポータ6がその把手6aを把持した状 態でワークホルダ4 b上から取り外せる。また、装置本体1 はその内部にマイクロコンピュータを備えた制御装置8を有する。また、ダイ2 c は製品パターンWaにおける付け根部(切断箇所) W c の個数と同数の複数設けられており、ダイ2 c の刃先の外側縁2 c -1 は図6の d図に示すように付け根部W c での切断線W dより内側に位置する状態でポンチ5 m と上下に行き違うときにポンチ5 m と干渉しないように所定のクリアランスを形成するようになっている。

【0007】図2は前記ダイセット2、超音波パンチユ ニット5及びパンチング駆動機構3のそれぞれの内部構 造を示し、エアシリンダ3bのピストンロッド3cは支 持台3 aをその上方より下方に貫通し、その支持台3 a より下方に突出したピストンロッド3cの下端にはダイ セット2の可動ベース2dの後端を結合してある。可動 ベース2dはガイドポスト2eに個別に摺接係合された ブッシュ2gを固定状態で有し、ブッシュ2gと固定べ ース2 a との間において、ガイドポスト2 e には可動べ ース2 dに上向きの弾性力を与えるコイルスプリングの ような弾性部材2hを外嵌装着してある。特に、この弾 性部材2hはエアシリンダ3bに図外の圧力空気供給回 路から上昇動作用の圧力空気が未供給状態である場合 に、可動ベース2 dを自重で落下するするのを防止する と共に上昇限度位置に保持する。超音波パンチユニット 5は振動子5aの出力端に図外のねじで同軸状態に一体 に結合された共振器5bを有し、この共振器5bをダイ セット2の可動ベース2dの上面に設置された筒状のホ ルダ5cに上方より挿入し、共振器5bの下半部の外周 面の一部に平面状にカットされた回り止め面5eを可動 ベース2dの下面に設置されたホーンガイド5fに形成 された回り止め孔5gに内接嵌合する(図3参照)と共 に、共振器5bのブースタ部の外周面に突設された支持 部5hのフランジをホルダ5cの上端部に受け止められ た状態に収容した後に、ホルダ5cにカバー5iを図外 のねじで締結し、カバー5iが支持部5hを被覆するこ とにより、共振器5bをホルダ5cに回り止めしている と共に抜け止めした縦置き状態に取り付けてある。この 共振器5bは、カバー5iの逃げ孔5j、ホルダ5cの 内部孔5k及び可動ベース2dの逃げ孔2hの内部を無 接触状態で貫通している。また、共振器5bのホーン部 及びホーン部の下端面に突設されたポンチ5mは、ホー ンガイド5fの下方に所定間隔を以て弾持されたストリ ッパ5nの逃げ孔5pの内部に無接触状態で位置してい る。上記共振器5bを支持するホルダ5cは支持台3a に設置された上下方向のガイドレールとこれに摺接係合 されたスライダとで構成されたガイド機構7を介して連 結されている。ストリッパ5 nは、ホーンガイド5 fの 下部に突設されたガイドポスト5gに摺接係合された上 側ストリッパ5rと、これの下部に結合されて内部空間 5 s を形成した下側ストリッパ5 t とを備え、ホーンガ

4

イド5 f に形成された収容孔5 u に収容されたコイルス プリングのような弾性部材5vが上側ストリッパ5rに 下向きの弾性力を与え、上側ストリッパ5ェの下面がガ イドポスト5gの下端より側方に突出する鍔に当接した 状態で、上側ストリッパ5rの上面とホーンガイド5f の鍔の下面との間にはガイドポスト5 qと内部空間5 s の下面との間に形成された隙間aより小寸法の所定間隔 の隙間bを形成していると共に、共振器5bのポンチ5 mが下側ストリッパ5 t に形成されたポンチ逃げ孔5w と上下に対応しており、弾性部材5vの弾性力よりも大 きな外力がストリッパ5nにその下方より上向きに加え られると、ストリッパ5nが弾性部材5vを圧縮すると 共にガイドポスト5aに案内されながら上昇してホーン ガイド5fに当接する過程で、ポンチ5mがポンチ逃げ 孔5wより下方に突出する。ポンチ5mの刃先の内側縁 5m-1は図6のd図に示すように製品パターンWaに おける付け根部Wcの切断線Wdと対応している。ま た、ダイ2cはワークホルダ4b上のワークサポータ6 より下位に位置した状態に設置されている。振動子5 a は図外の超音波発振器から電線を介して受けた電気的な エネルギにより所定周波数を有する縦波の超音波振動を 発生して出力する、いわゆる、電気エネルギを機械エネ ルギに変換する逆圧電素子または磁歪素子なとからなる 電気音響変換器または電気振動変換器である。共振器5 bは、良好な音響特性を有するチタンなどのような合金 にて振動子5aから出力された超音波振動と所定の共振 周波数で共振する棒状になっており、その最小振動振幅 点f1に支持部5hを連接し、この最小振動振幅点f1 より下方の最小振動振幅点f2に回り止め面5eと回り 止め孔5gとの接触部分を配置し、この最小振動振幅点 f2より下方の最大振動振幅点f3にポンチ5mを突設

【0008】図4はワークホルダ46とワークサポータ 6との内部構造を示し、ワークホルダ4bの可動側ホル ダ4 dは複数のブッシュ4 gに上方より挿入したガイド ポスト4 f を有し、ガイドポスト4 f はその上端より側 方に突出する鍔を可動側ホルダ4 dの上面に埋没させた 状態に組み付けられている。このブッシュ4gより下方 に突出したガイドポスト4fの先端部は、固定側ホルダ 4 c の上面に形成された逃げ孔4 h の底部に挿入されて いると共に、固定側ホルダ4cにその側面より装着され たねじ4 i で締結してある。逃げ孔4 hの底面とブッシ ユ4gの下面との間では、可動側ホルダ4dに上向きの 弾性を与えるコイルスプリングのような弾性部材4 j を ガイドポスト4 f に外嵌装着してある。この弾性部材4 jの弾性力よりも大きな下向きの外力が可動側ホルダ4 dに上方より下向きに加えられると、ブッシュ4gが弾 性部材4 j を圧縮すると共に、可動側ホルダ4 dがブッ シュ4gを介してガイドポスト4 fに案内されながら下 降し、その下降途中でブッシュ4gが逃げ孔4hに取り

30

込まれる。この可動側ホルダ4 d上にガイドポスト4 f の鍔を避けた状態でロックレバー4 eで固定されるワー クサポータ6は、下側サポータ6cと、これの上に重ね 合わせ状態で一体に結合された上側サポータ6dとを備 えている。上側サポータ6dはワークWの打ち抜き加工 されて製品となる部分としての製品パターンを搭載する 複数のマウント部6 eを有している。マウント部6 eに は上下に貫通する複数の吸引孔6 f を形成してある。マ ウント部6 eの周囲は上側サポータ6 dの上面より下位 の凹部6gとして形成してあり、その凹部6gにはマウ 10 ント部6 e を囲むように配置された複数のダイ逃げ孔6 hを形成してある(図5参照)。下側サポータ6cの上 面には、上側サポータ6 dの下面とで密封状態の吸引通 路を形成する吸引溝6 i と、上側サポータ6 dのダイ逃 げ孔6 hに上下に整合されたダイ逃げ孔6 jと、このダ イ逃げ孔6jを吸引溝6iと密封状態に隔離する隔壁6 kとを有している。下側サポータ6cの下面には可動側 ホルダ4dの上面に突設された複数の位置決め突起4k に上方より嵌合される位置決め孔6mを有している。下 側サポータ6 cと上側サポータ6 dとで一体に構成され たワークサポータ6の一側面には、ワークサポータ6の 内部に形成された吸引溝6 i に連通するホース口6 n を、把手6aと干渉しない状態に設けてある。このホー スロ6 nは図外の真空ポンプや開閉弁などからなる吸引 回路の吸引ポートにゴムホースのような図外のチューブ にて接続され、吸引回路の吸引開始切り替えにより、吸 引溝を介して吸引孔6 f に吸引力を発生する。この実施 形態の場合、図2に示すストリッパ5nを下方に付勢し ている弾性部材5vは図4に示すワークサポータ6を上 方に付勢している弾性部材4 j よりも強い弾性を有する ように設定してある。

【0009】したがって、この実施形態の構造によれ ば、図1に示すように、XYテーブル4aが初期位置に 停止して、ワークホルダ4bがダイセット2より右側方 に後退した待機位置に停止した状態において、ワークホ ルダ4 bよりワークサポータ6を取り外して装置本体1 外の図外のワーク供給ステーションに置き、そのワーク サポータ6上に打ち抜き加工をするためのワークWをそ れに設けられた図外の貫通孔を通して上側サポータ6 d に設けられた図外の目印を基準として位置決めして配置 する。このワークWの搭載されたワークサポータ6をそ の把手6 aを持ってワーク供給ステーションからワーク ホルダ46上に移動し、ワークサポータ6の位置決め孔 6mをワークホルダ4bの位置決め突起4kに上方より 嵌合させて、ワークサポータ6をワークホルダ46上に 位置決めして搭載し、ロックレバー4 eを一方向に回転 操作して、ワークサポータ6をワークホルダ4bに係合 固定した後に、操作盤1bの図外のメインスイッチをオ ン操作すると、制御装置8がマイクロコンピュータのメ モリに予め設定されたプログラムに応じて図外の真空回

路とワーク供給機構4とパンチング駆動機構3及び超音 波パンチユニットラを動作する。具体的には、制御装置 8が図外の真空回路の吸引開始切り替えを行い、ワーク Wがワークサポータ6に吸引保持される。このワークW がワークサポータ6に吸引保持された状態のまま、制御 装置8がXYテーブル4aの動作を開始させて、XYテ ーブル4aの出力部が図1の右側から左側に所定距離移 動して停止し、ワークホルダ4bがダイ2cの横方向の 周囲に離間した状態で位置すると共に、ワークサポータ 6がダイ2cの上方に離間した状態で位置し、ダイ2c の真上にワークWの最前列一端側の製品パターンが位置 する。その後、制御装置8が空気供給回路の空気供給経 路の切り替えを行い、エアシリンダ3bのピストンロッ ド3cが伸長して、ダイセット2の可動ベース2dが図 2に示す上昇限度位置から下降限度位置に下降する途中 で、制御装置8が図外の超音波発振器の動作を開始させ て振動子5aに電気的なエネルギを供給して振動子5a に超音波振動を発生させ、共振器5bが超音波振動に共 振する。 引き続く可動ベース2 dの下降により、図6の a図に示すように、下側ストリッパ5tの下面がワーク サポータ6の上面に当接して、ワークWがストリッパ5 nとワークサポータ6との重ね合わせ面とでその間に挟 まれた状態となった後に、ストリッパ5 nを下方に付勢 している弾性部材5∨の弾性がワークサポータ6を上方 に付勢している弾性部材4 j の弾性よりも強く設定して あるから、図6のb図に示すように、ストリッパ5nが ワークホルダ4 b側の弾性部材4 j の弾性力に抗してワ ークサポータ6を下方に押し下げる。このワークサポー タ6が押し下げられる過程で、ダイ2cがワークサポー タ6のダイ逃げ孔6 j, 6 hに下方より入って上方に抜 けてマウント部6 eの上面より下位で凹部6 gの内部に 位置すると共に、下側サポータ6cの下面がダイボディ 26の上面に受け止められる。この下側サポータ6 cが ダイボディ2bに受け止められた状態では、ダイ2cの 最上部の刃先はワークWにおける製品パターンWaの付 け根部Wcの下面にほぼ接触するかまたは非接触に近接 している。さらに引き続く可動ベース2dの下降によ り、図6の c 図に示すように、ダイボディ2 b で受け止 められたワークサポータ6が弾性部材5vの弾性力に抗 してストリッパ5nを押し上げる。このストリッパ5n が押し上げられる過程で、図6の d 図に示すように、共 振器5bの先端部のポンチ5mの刃先がストリッパ5n のポンチ逃げ孔5wを通ってストリッパ5nの下面より 下方に突出して製品パターンWaの付け根部Wcに接触 した後にダイ2cの刃先と平面視的に僅かのクリアラン スを以て上側サポータ6 dの凹部6 gの内部で上下に行 き違って当該付け根部Wcを切断し、ワークWから製品 パターンWaが打ち抜かれ、この打ち抜かれた製品パタ ーンWaはマウント部6eで吸引保持される。このポン チ5mとダイ2cとの行き違で製品パターンWaの付け

20

根部Wcを切断するとき、ポンチ5mは縦波の超音波振 動により上下方向に振動しており、ワークWの切断部分 にはポンチ5mが下降するエネルギと超音波振動のエネ ルギとの双方が同時に働くので、ポンチ5mの下降する 力を弱くして、ワークWに与える衝撃を少なくしても、 製品パターンを適切に打ち抜くことができる。この打ち 抜きが完了した時点で可動ベース2 dが下降限度位置に 到達し、制御装置8が超音波発振器の動作を停止すると 共に空気供給回路の空気供給経路の切り替えを行い、可 動ベース2 dが図6の c 図に示す下降限度位置から図6 のb図~a図を経て図2に示す上昇限度位置へと上昇し て停止する。引き続き、制御装置8がXYテーブル4a の出力部を複数の製品パターン間の距離だけ左右または 前後のうちの定められた一方向に移動して停止し、ワー クサポータ6上の次の製品パターンをダイ2cの真上に 位置させた後に、制御装置8がエアシリンダ3bを昇降 駆動すると共に超音波発振器の動作開始停止を上記の順 序で制御することにより、ポンチ5mのダイ2cとの上 下方向での行き違いでワークWから次の製品パターンを 打ち抜き、この打ち抜かれた製品パターンをマウント部 6 e で吸引保持することを繰り返す。そして、ワークW に形成された複数の製品パターンが全部打ち抜かれる と、制御装置8がXYテーブル4aの出力部を図1に示 す初期位置に移動して停止し、この状態において、操作 者がワークサポータ6の把手6aを把持した状態で、ワ ークサポータ6をワークホルダ4bより取り外して装置 本体1外のワーク供給ステーション上に置き、製品パタ ーンの打ち抜き終わった残滓をワークサポータ6上より 除去すると共に、ワークサポータ6をワーク供給ステー ション上に置かれたワークトレイ上に裏返して置いた後 に、操作盤のメインスイッチをオフ操作すると、制御装 置8が真空回路の吸引停止切り替えを行い、打ち抜かれ た複数の製品パターンのそれぞれがワークサポータ6か らワークトレイに区画された製品受け凹部へと個別に落 下収納され、1枚のワークWの製品パターンの打ち抜き

【0010】この実施形態の場合、図2に示すように、 共振器5bを最小振動振幅点の支持部5h及び回り止め 面5eで縦置き状態に保持し、それ以外の部分をホルダ 5 c、ケース5 d、カバー5 i、可動ベース2 d、スト リッパ5nなどの構成部分から離してあるので、共振器 5 b での超音波振動のエネルギをポンチ 5 m に集中さ せ、打ち抜きを効率良く行うことができる。また、共振

の1工程が終了する。

8

器5bの回り止め面5eをホーンガイド5fの回り止め 孔5gに内接嵌合すると共に、共振器5bの支持部5h を筒状のケース5dの内部に受け止められた状態に収容 し、ケース5dにカバー5iを図外のねじで締結して、 共振器5bを縦置き状態に取り付けてあるので、共振器 5bの横振れ防止を図り、ポンチ5mとダイ2cとの位 置合わせを正確に確保することができる。また、前記実 施形態のように、ワークWを切断する直前から切断直後 までの間だけ、超音波振動を発生させれば、超音波振動 10 を発生するための電気的なエネルギを節約することがで きる。また、昇降駆動源としてエアシリンダ3bを使用 したので、油圧シリンダや電動機を使用した場合よりも 付帯設備が簡単で適切な昇降駆動力を容易に得ることが できる。なお、ワークは薄紙シート以外の紙、金属や合 成樹脂の箔または板でも適用でき、またワークとして長 尺材を使用する場合は、XYテーブル4aに代えて、ダ イセット2の左右に長尺材の繰り出し機構と巻き取り機 構を備えることも可能である。さらに前記実施形態では 振動子与aの出力端に共振器与bを直接結合した場合を 図示して説明したが、共振器5bと振動子5aとの間に 中間ブースタを使用してポンチ5mでの振動振幅を変化 させることも可能である。この中間ブースタは1/2波 長分の整数倍の長さを有する例えばチタン、アルミニウ ムまたは焼き入れされた鉄などのいずれかの材質からな る棒状の大径部と小径部分との体積比で振動振幅の入出 力比(倍率)を変化させる構成になっている。

【図面の簡単な説明】

実施形態の外観を示す斜視図。 【図1】

同実施形態のダイセット、超音波パンチユニ 【図2】 ット及びパンチング駆動機構の内部構を示す断面図。

【図3】 同実施形態の共振器の回り止め構造を示す断 面図。

【図4】 同実施形態のワークホルダ及びワークサポー タの内部構造を示す断面図。

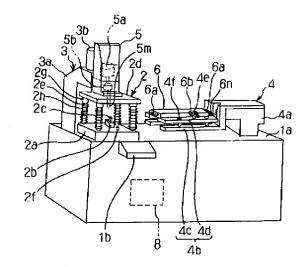
【図5】 同実施形態に使用するワークの一部を示す平 面図。

【図6】 同実施形態の作用説明図。

【符号の説明】

1 装置本体、2 ダイセット、2a 固定ベース、2 c ダイ、2d 可動ベース、3 パンチング駆動機 構、3b エアシリンダ(昇降駆動源)、4 ワーク供 給機構、5 超音波パンチユニット、5a 振動子、5 b 共振器、5h 支持部、5m ポンチ。





1;装置本体 3b;エアシリング(昇降艇動源)

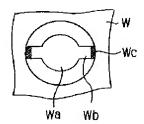
2; ダイセット 4; ワーク供給機講 2a; 固定ベース 5; 超音波パンチユニット

2c;ダイ5a;振動子2d;可動ベス5b;共振器

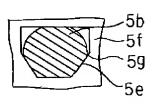
3;パソナソク" 配動機構 5h; 支持部 5m;ポンチ

【図2】

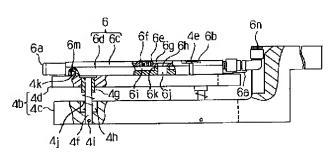
【図5】



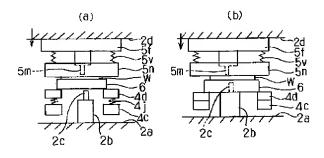
【図3】

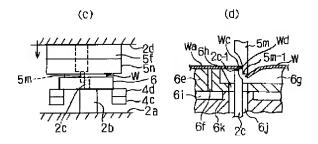


【図4】



【図6】





DERWENT-ACC-NO: 1997-207878

DERWENT-WEEK: 199719

COPYRIGHT 2008 DERWENT INFORMATION LTD

TITLE: Ultrasonic punching apparatus for

press uses oscillator to generate

ultrasonic vibration which is transmitted to punch which descends by action of panting

driving mechanism so that

workpiece can be cut through die

of die set

INVENTOR: ISHII R; SATO S

PATENT-ASSIGNEE: ARTEX KK [ARTEN]

PRIORITY-DATA: 1995JP-213518 (August 22, 1995)

PATENT-FAMILY:

PUB-NO PUB-DATE LANGUAGE

JP 09057696 A March 4, 1997 JA

APPLICATION-DATA:

PUB-NO	APPL-DESCRIPTOR	APPL-NO	APPL- DATE
JP 09057696A	N/A	1995JP-	August
		213518	22, 1995

INT-CL-CURRENT:

TYPE IPC DATE

CIPP B26F1/26 20060101

ABSTRACTED-PUB-NO: JP 09057696 A

BASIC-ABSTRACT:

The apparatus has a main body (1) provided with a die set (2) and a panting driving mechanism (3). A resonator (5b) is vertically set to the movable base (2d) of the die set. The resonator has a punch (5m) coupled with the output end of an oscillator (5a) which generates the ultrasonic vibration in the movable base.

The punch descends by the action of the panting driving mechanism so that a workpiece can be cut through a die (2c) installed to the fixed base (2a) of the die set. The ultrasonic wave transmitted to the punch from the oscillator is made to work at the same time with the energy applied by the panting driving mechanism.

ADVANTAGE - Generates small impact during piercing thus enabling to perform processing of workpiece appropriately.

CHOSEN-DRAWING: Dwg.1/6

TITLE-TERMS: ULTRASONIC PUNCH APPARATUS PRESS

OSCILLATOR GENERATE VIBRATION
TRANSMIT DESCEND ACTION DRIVE
MECHANISM SO WORKPIECE CAN CUT

THROUGH DIE SET

DERWENT-CLASS: P62 X25

EPI-CODES: X25-A02D;

SECONDARY-ACC-NO:

Non-CPI Secondary Accession Numbers: 1997-171599